

Robotist

Light Tower 組立説明書



Artec®

特許登録済・意匠登録済

JP-PAT.No.5595492

JP-DES.No.1473448

※国際特許申請中

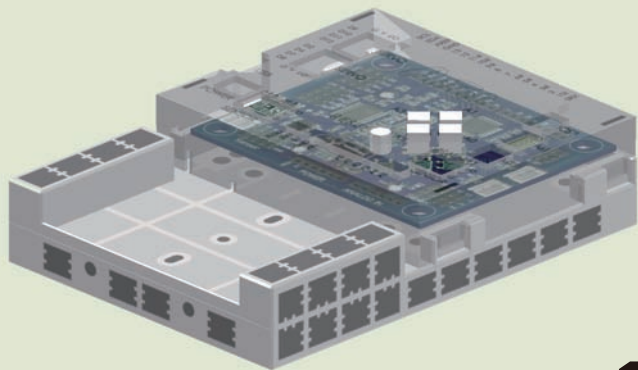
株式会社アーテック

お客様相談窓口
TEL 072-990-5656

Light Tower

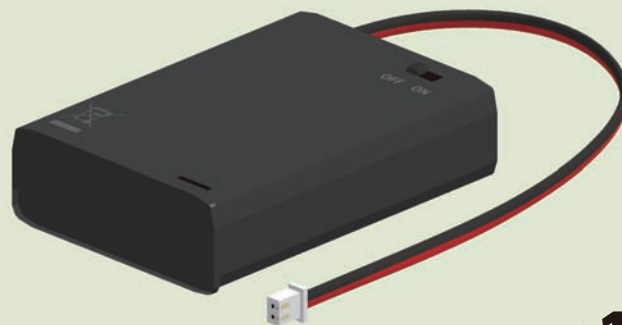
使用部品

Studuino 本体



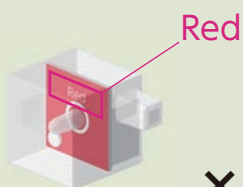
×1

電池ボックス



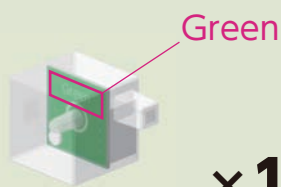
×1

LED 赤



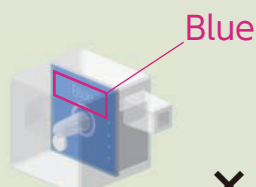
×1

LED 緑



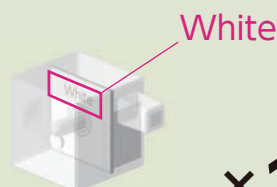
×1

LED 青



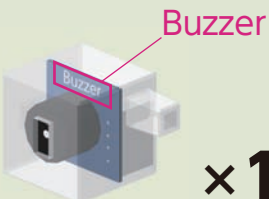
×1

LED 白



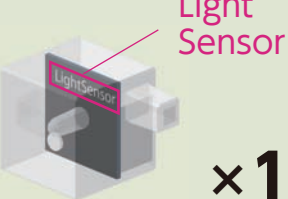
×1

電子ブザー



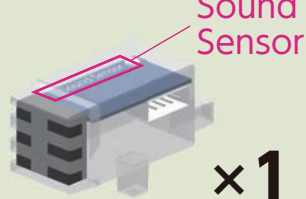
×1

光センサー



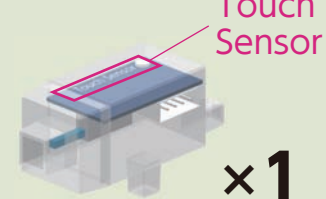
×1

音センサー



×1

タッチセンサー



×1

基本四角 白



×8

基本四角 クリア



×4

ハーフ B 青



×3

ハーフ C 薄水



×29

ハーフ D 水



×4

USB ケーブル



×1

センサー接続コード
(3 芯 15cm)



×8

Biped Walking Robot

組立説明書のアイコンについて

×1

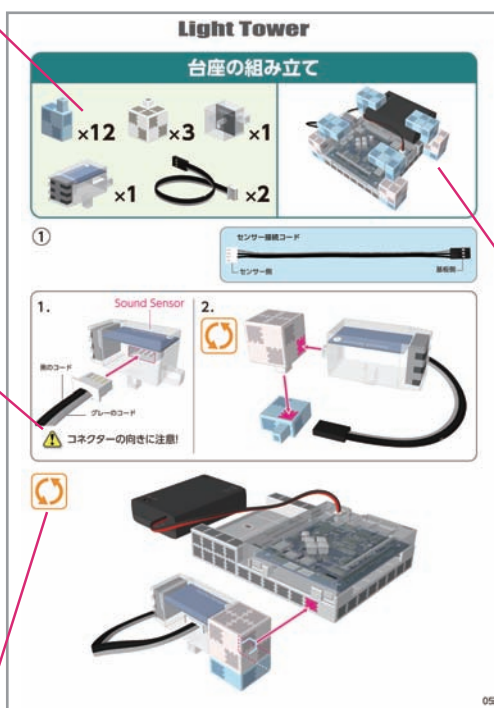
枠内に用意するパーツを表示しています。
枠内の数字は用意するパーツの数を表しています。



組み立て時のポイントや注意する点を説明しています。



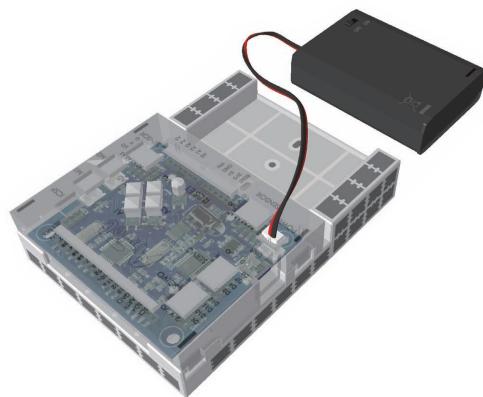
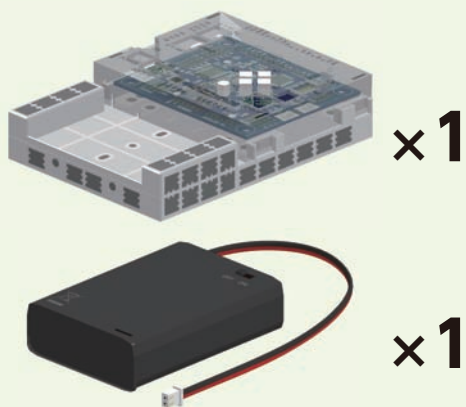
組み立て時にパーツの向きを変える場合に表示しています。



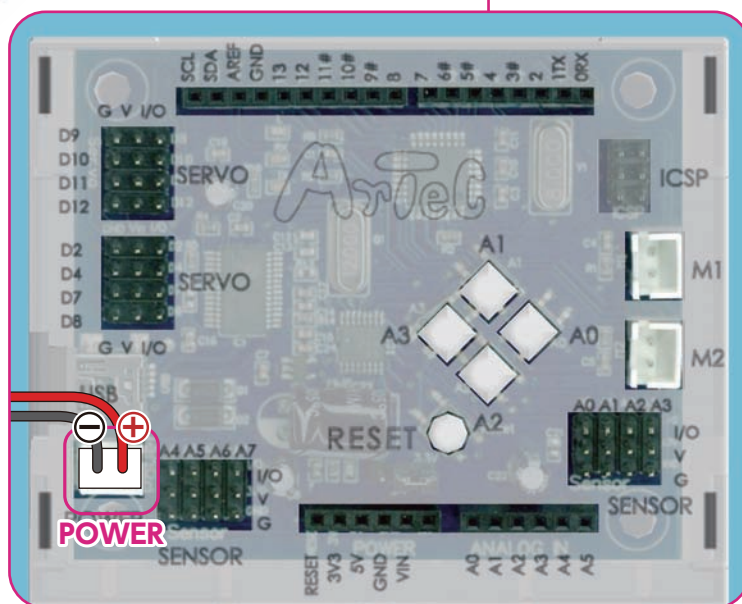
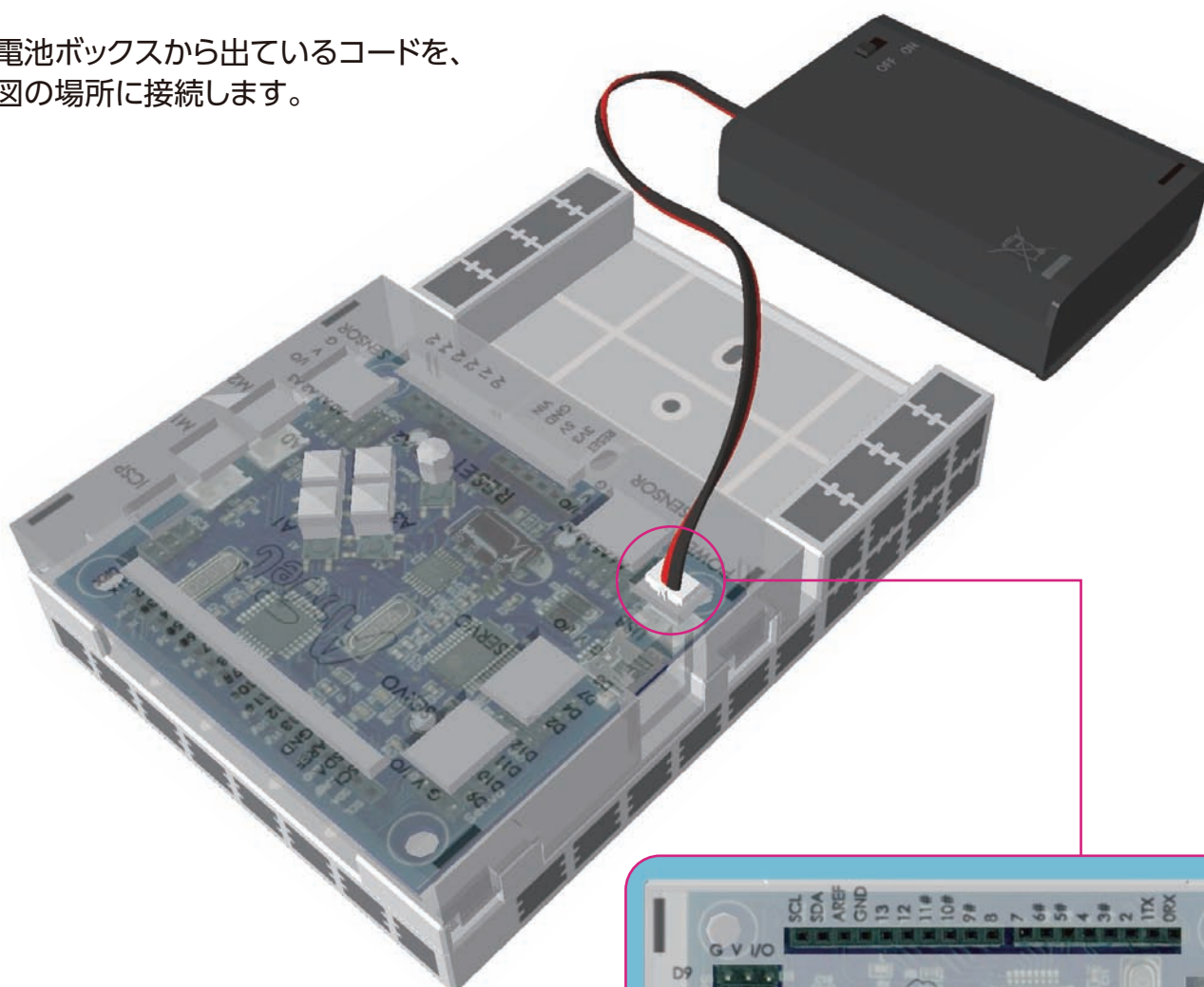
枠内に組み立て後の完成イメージを表示しています。

Light Tower

電池ボックスの取り付け

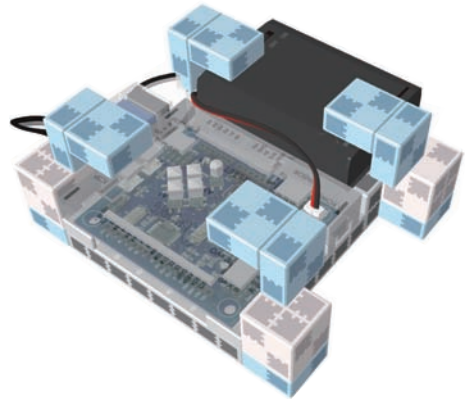
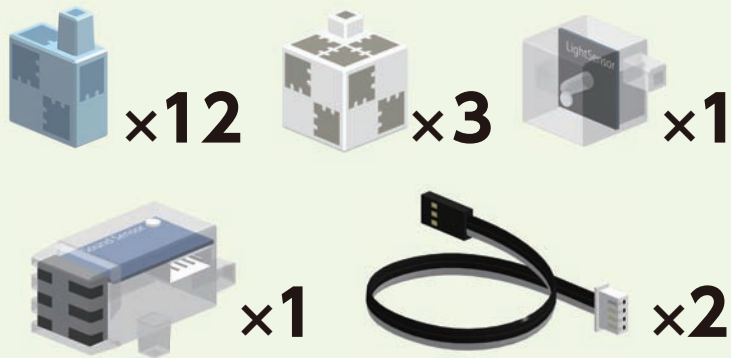


電池ボックスから出ているコードを、
図の場所に接続します。



Light Tower

台座の組み立て



①

センサー接続コード



センサー側

基板側

1.

Sound Sensor

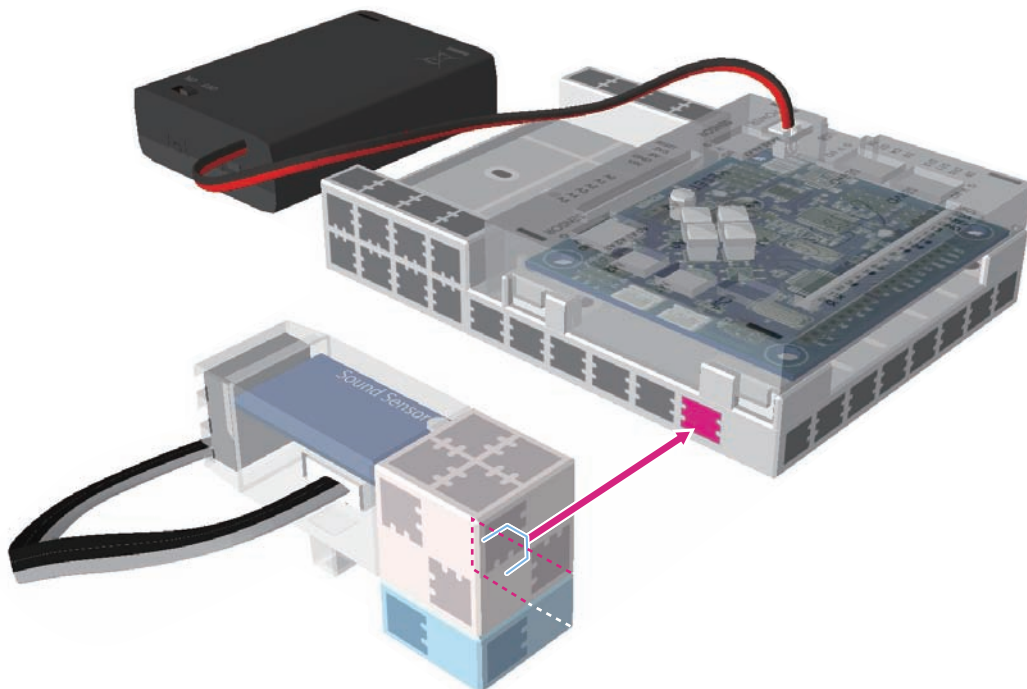
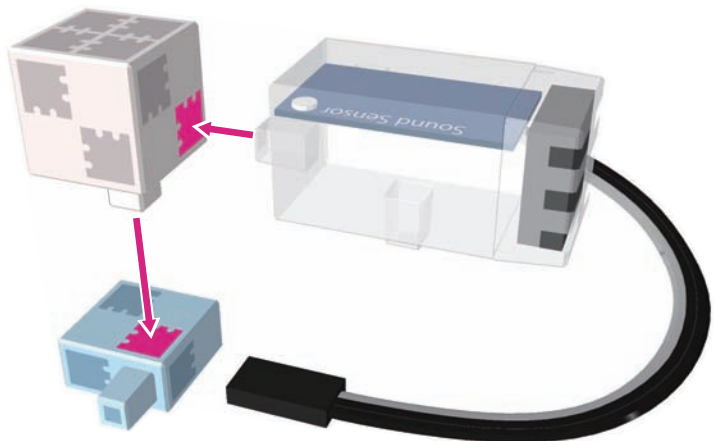
黒のコード

グレーのコード



コネクタの向きに注意!

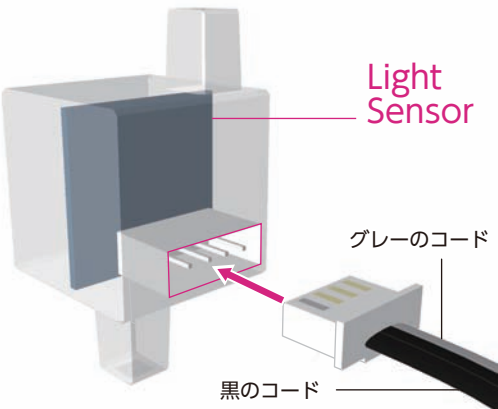
2.



Light Tower

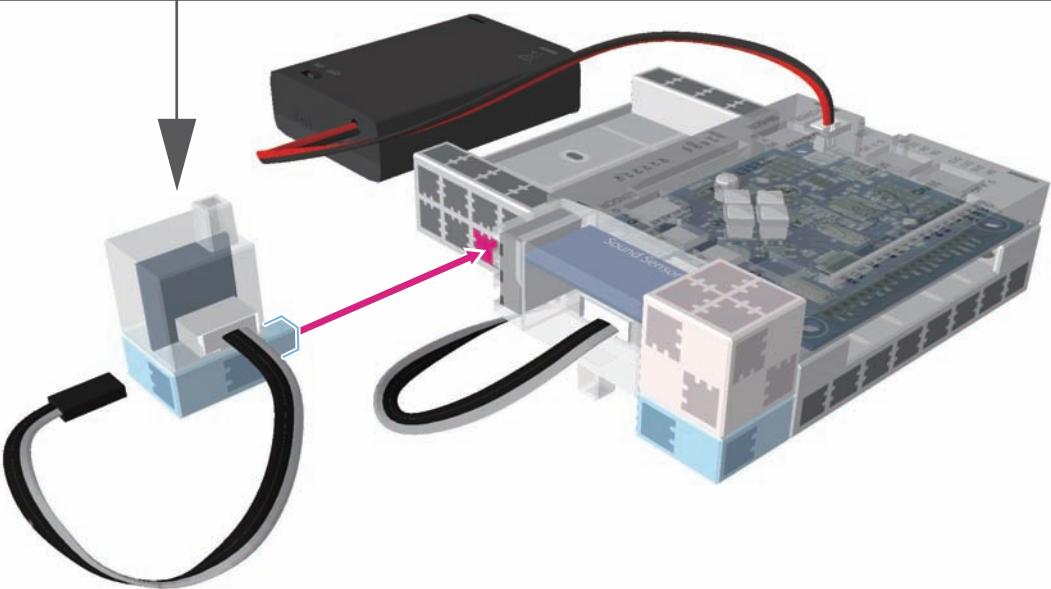
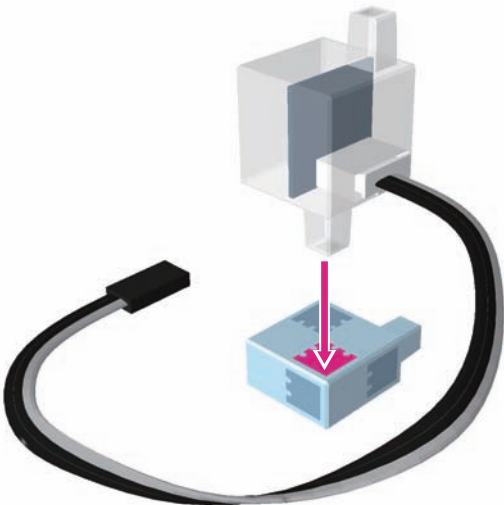
②

1.

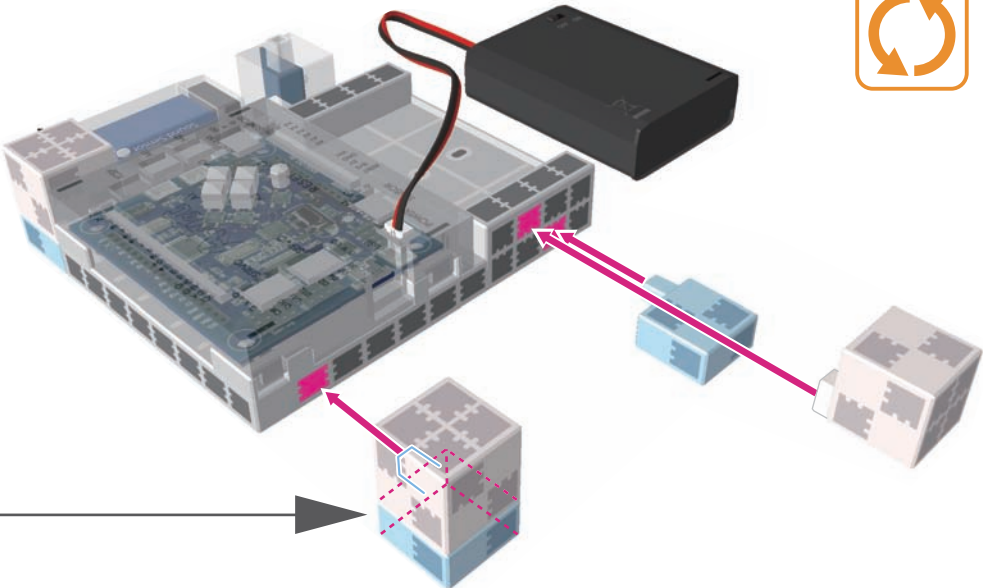
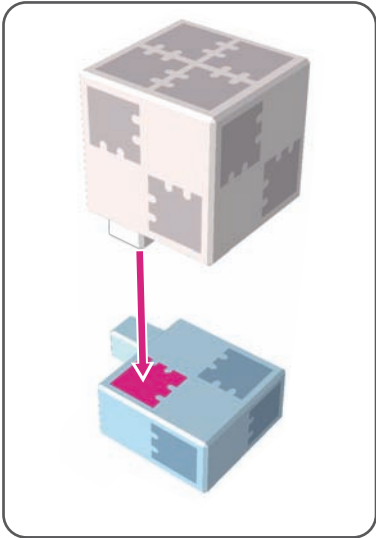


コネクタの向きに注意!

2.

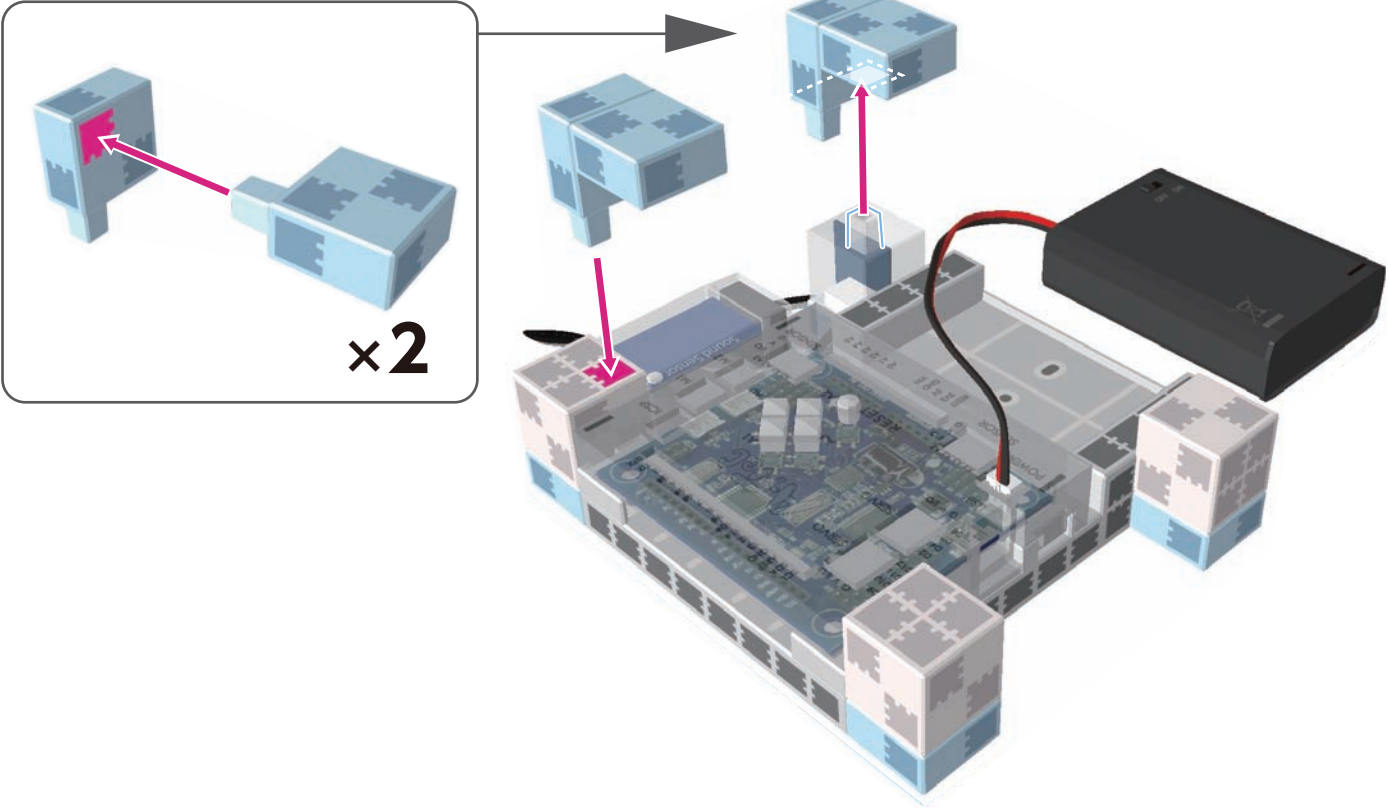


③

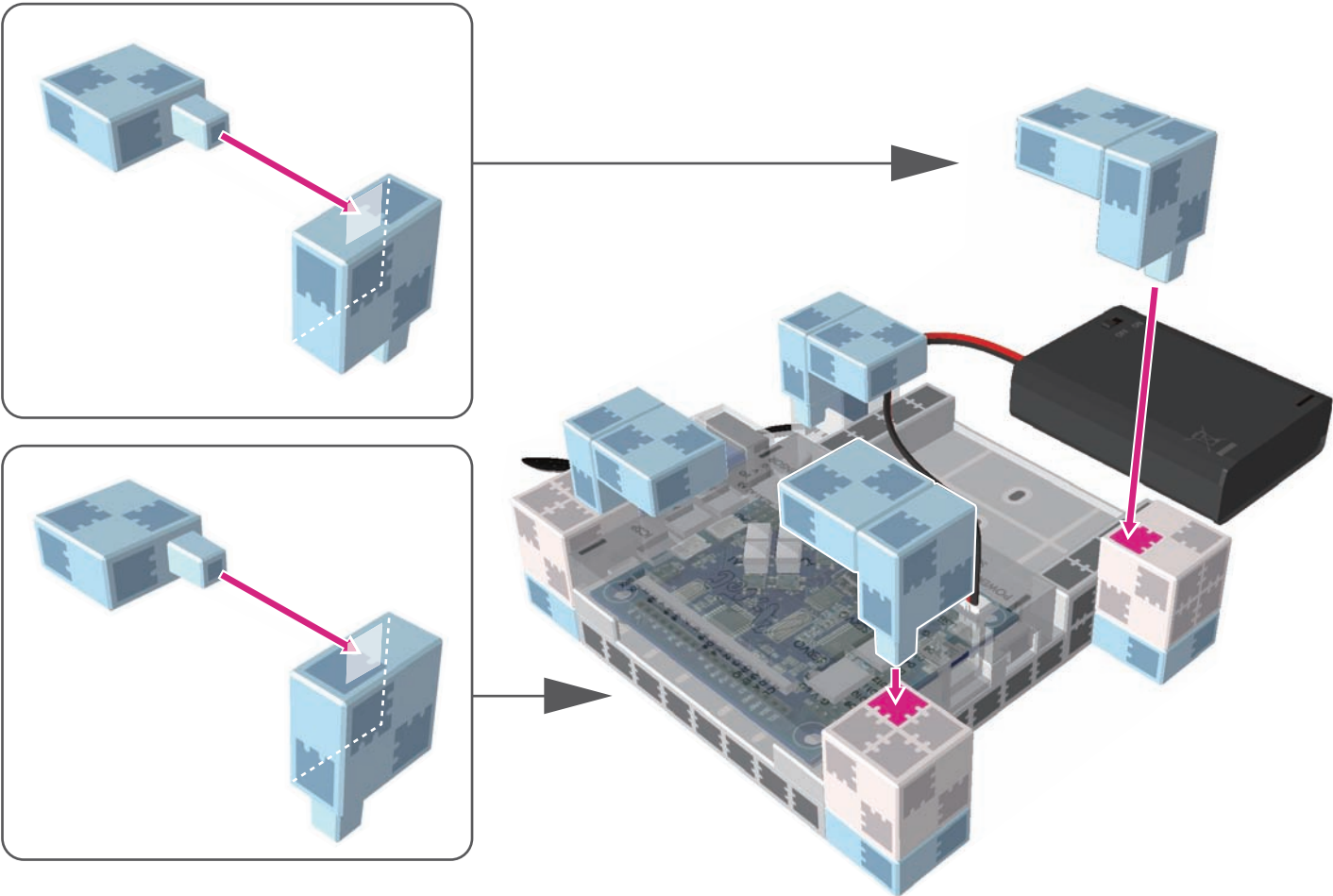


Light Tower

④

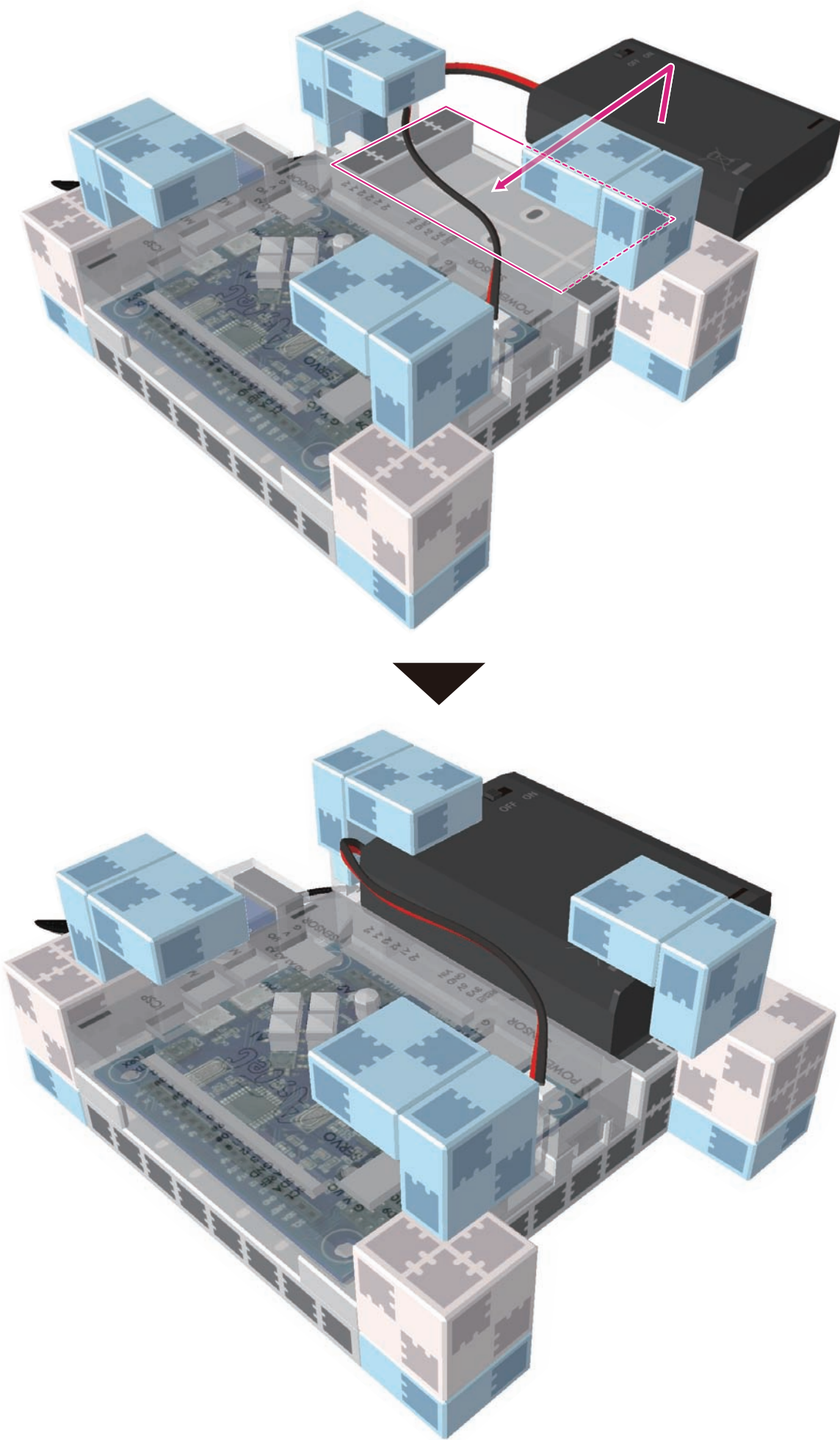


⑤



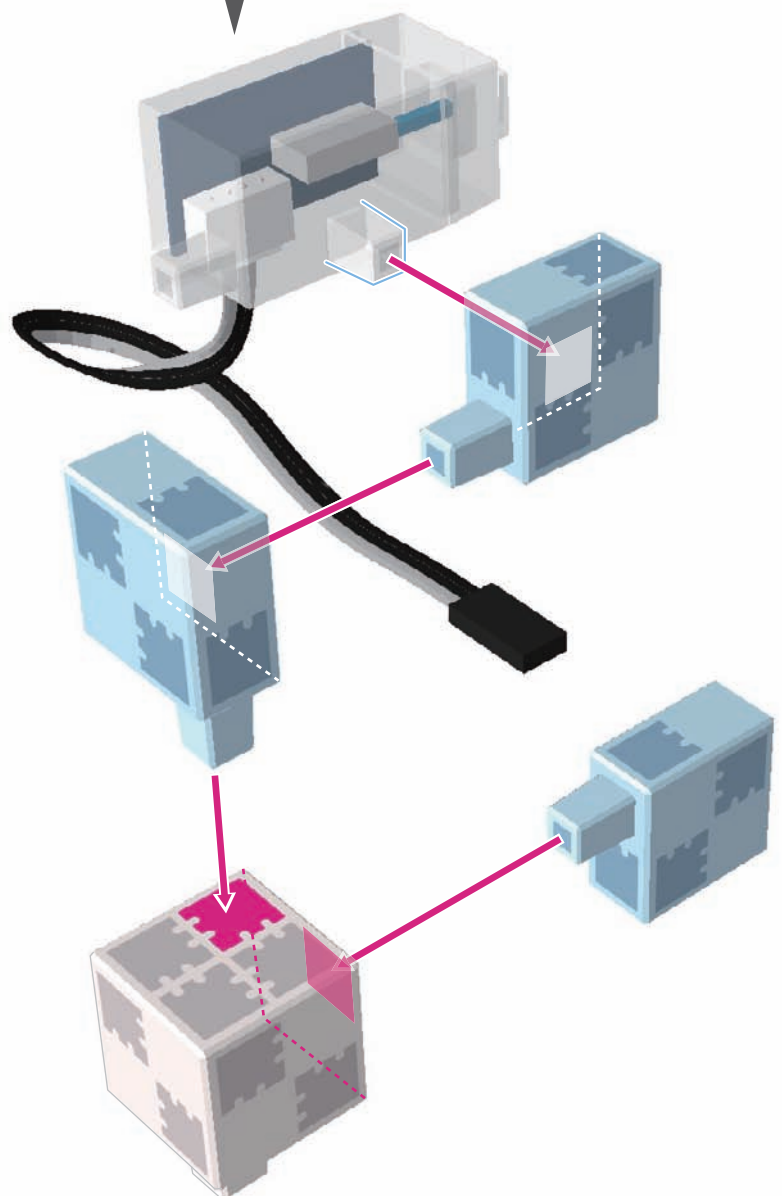
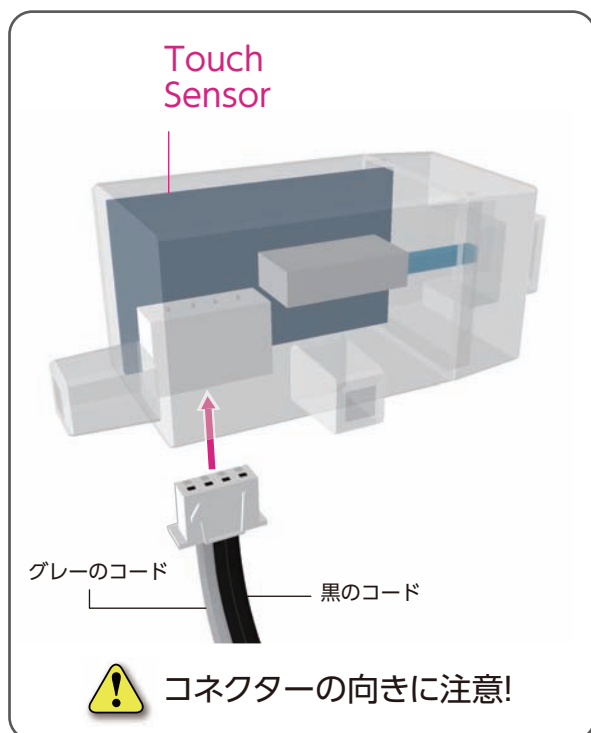
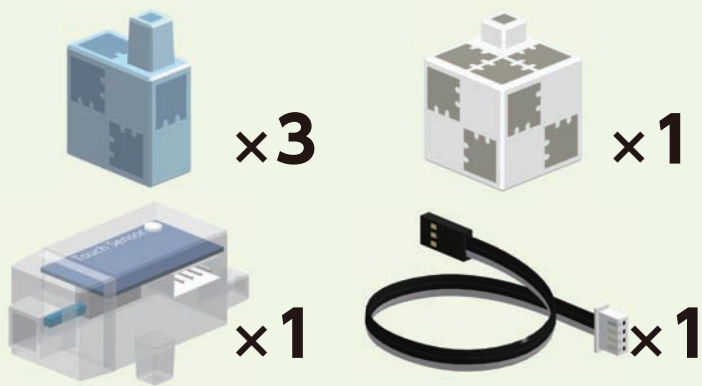
Light Tower

⑥



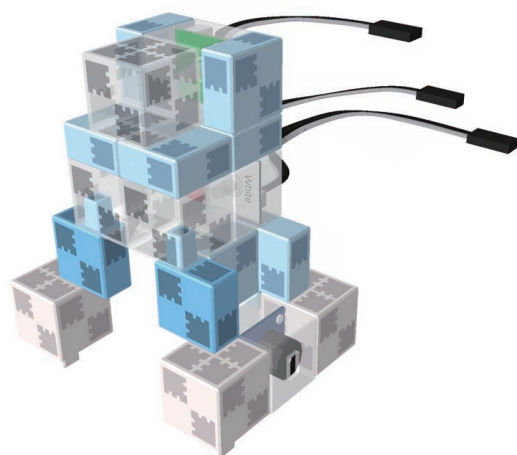
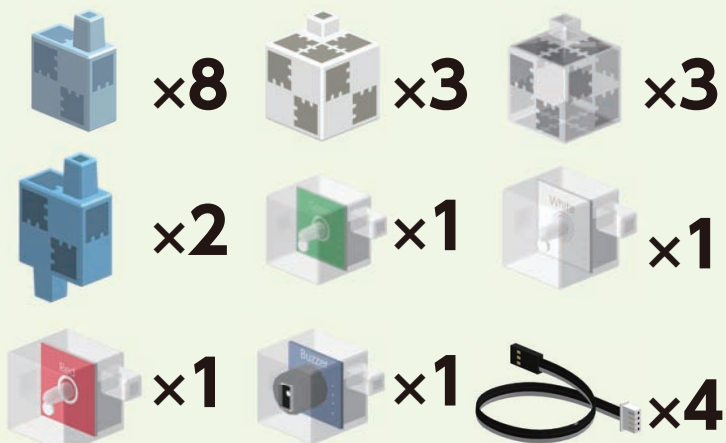
Light Tower

タッチセンサーの組み立て



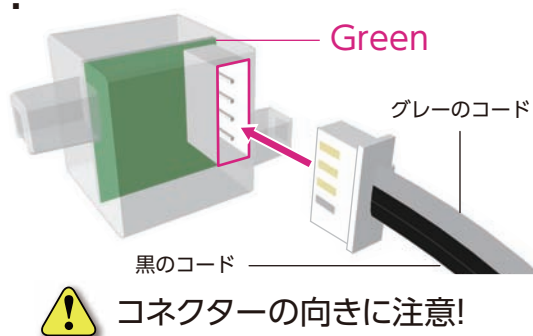
Light Tower

中心部分の組み立て

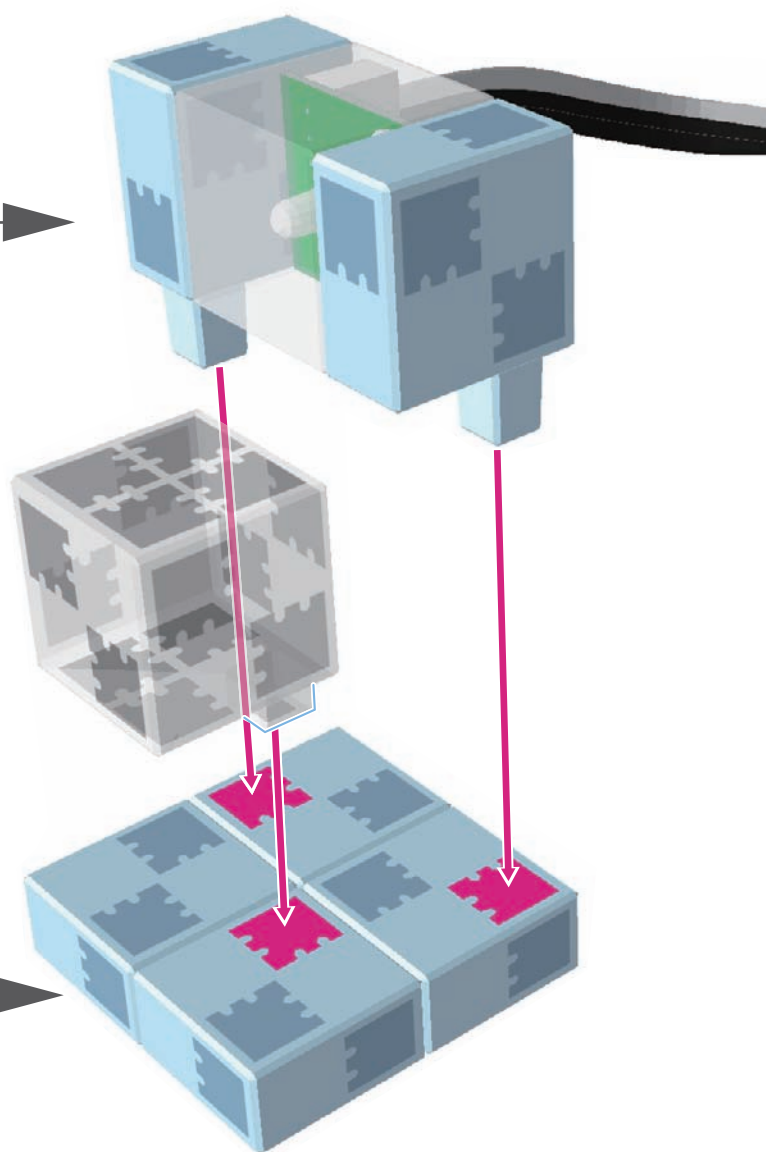
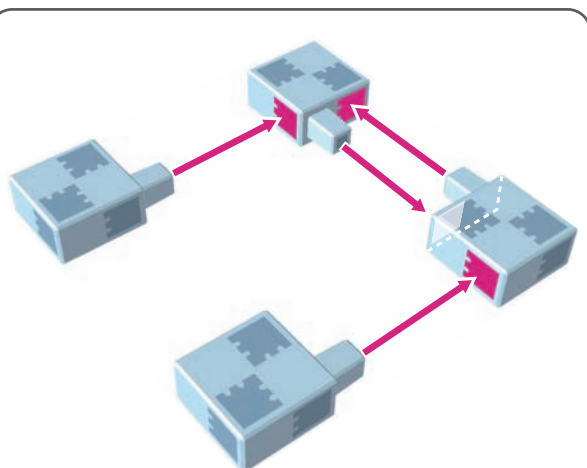
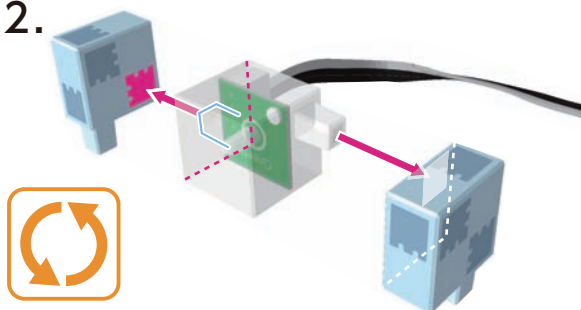


①

1.

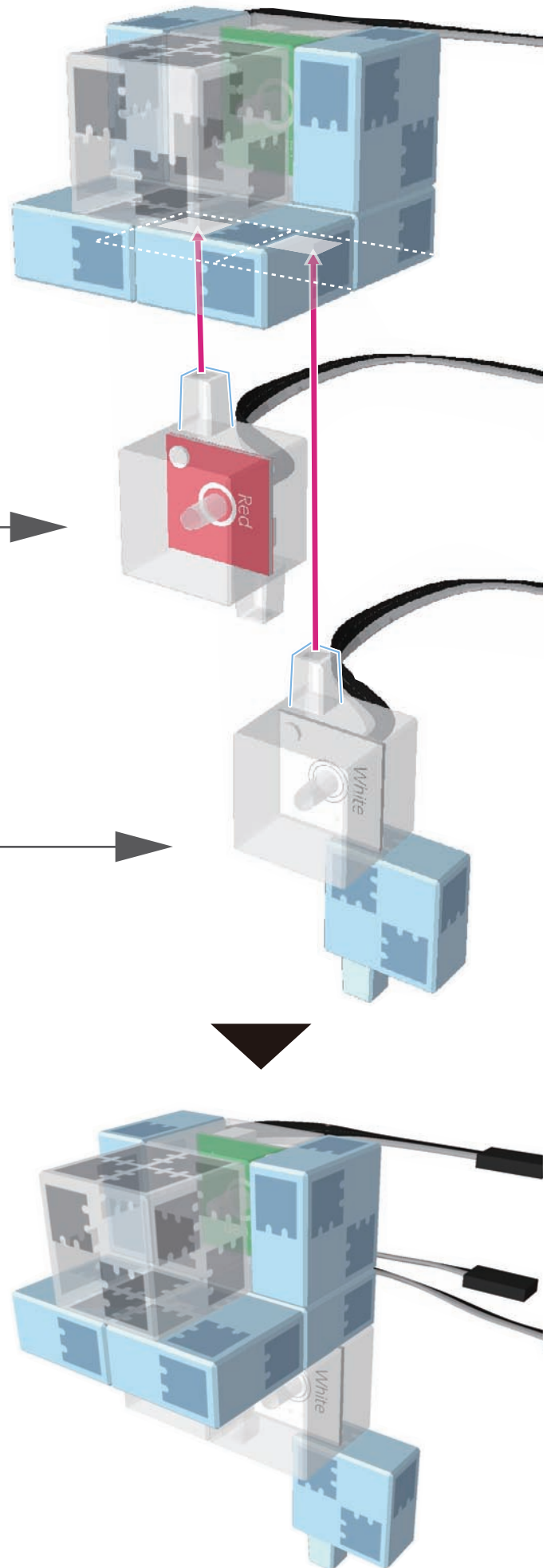
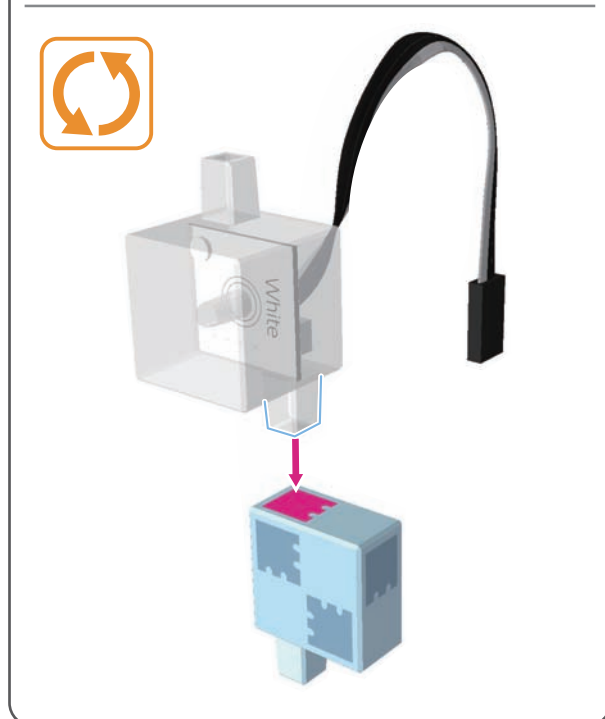
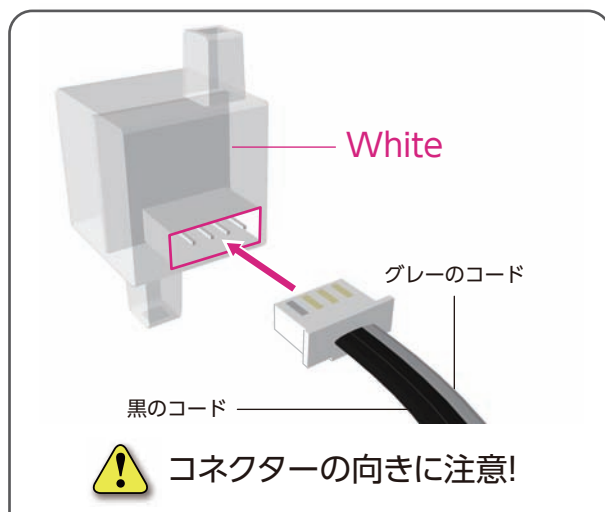
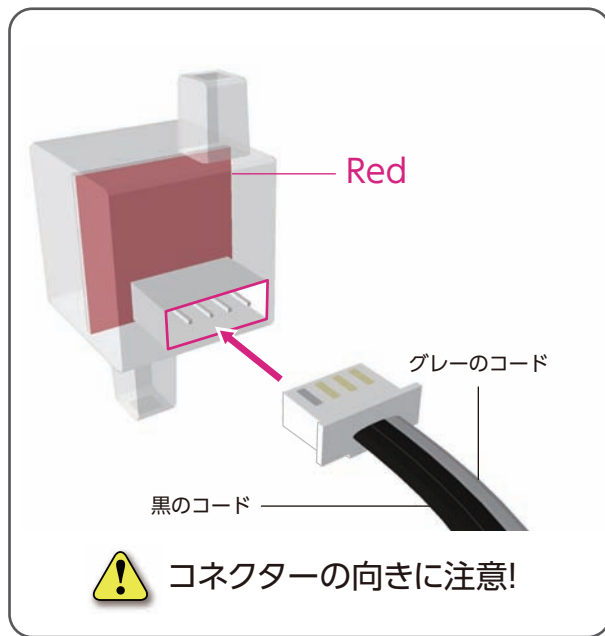


2.



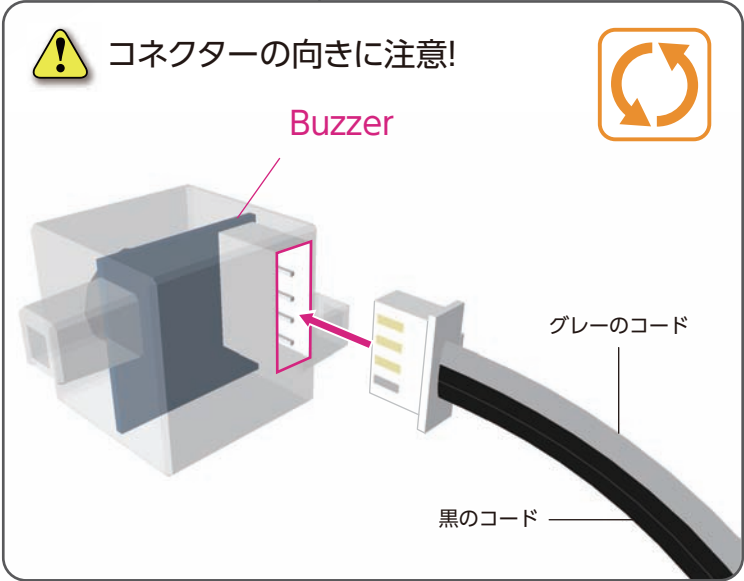
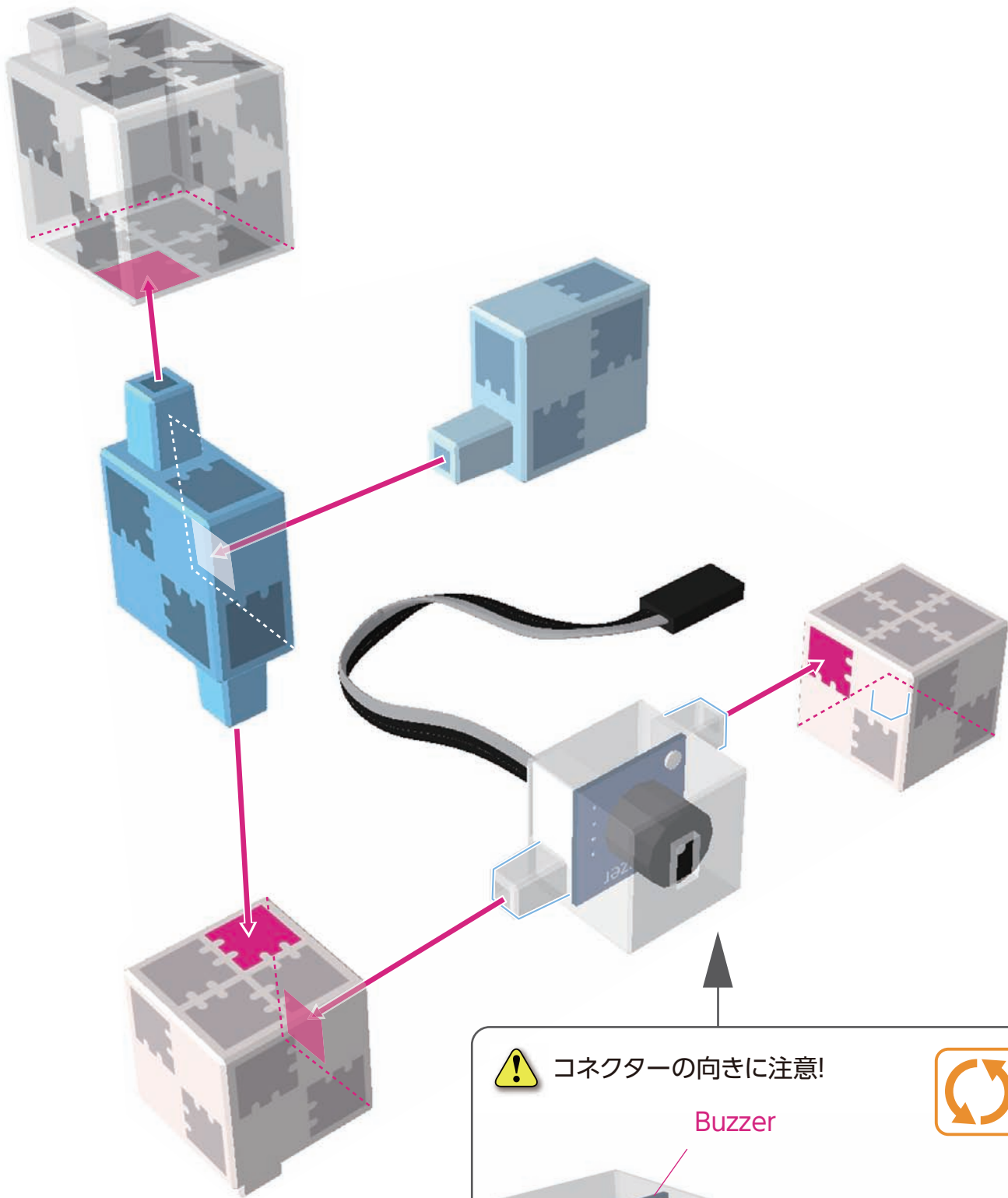
Light Tower

②



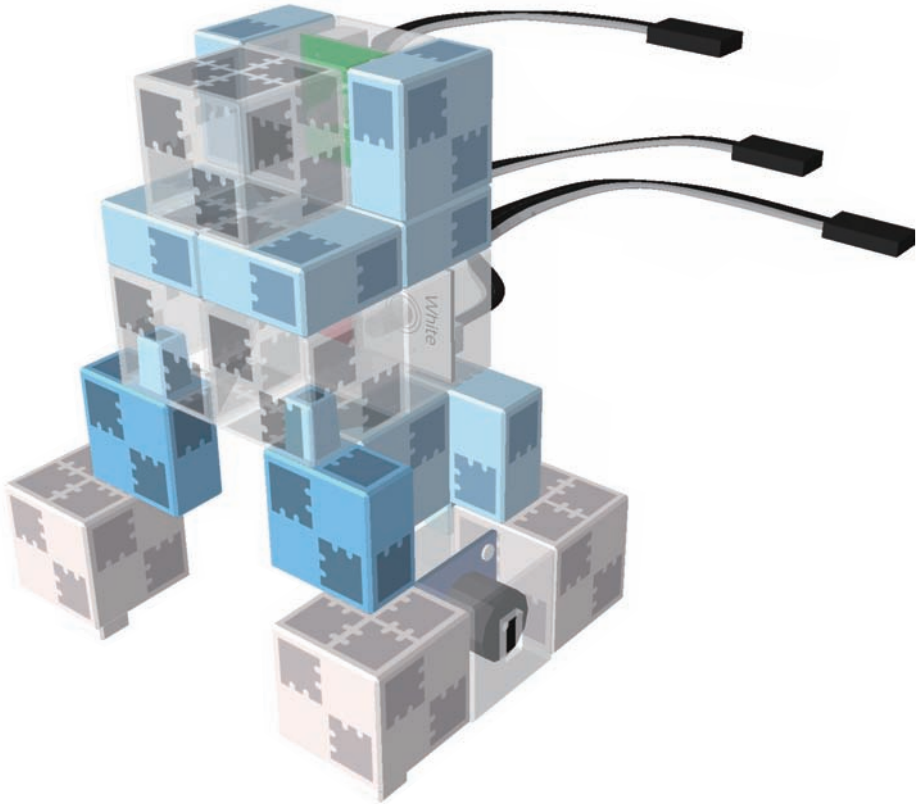
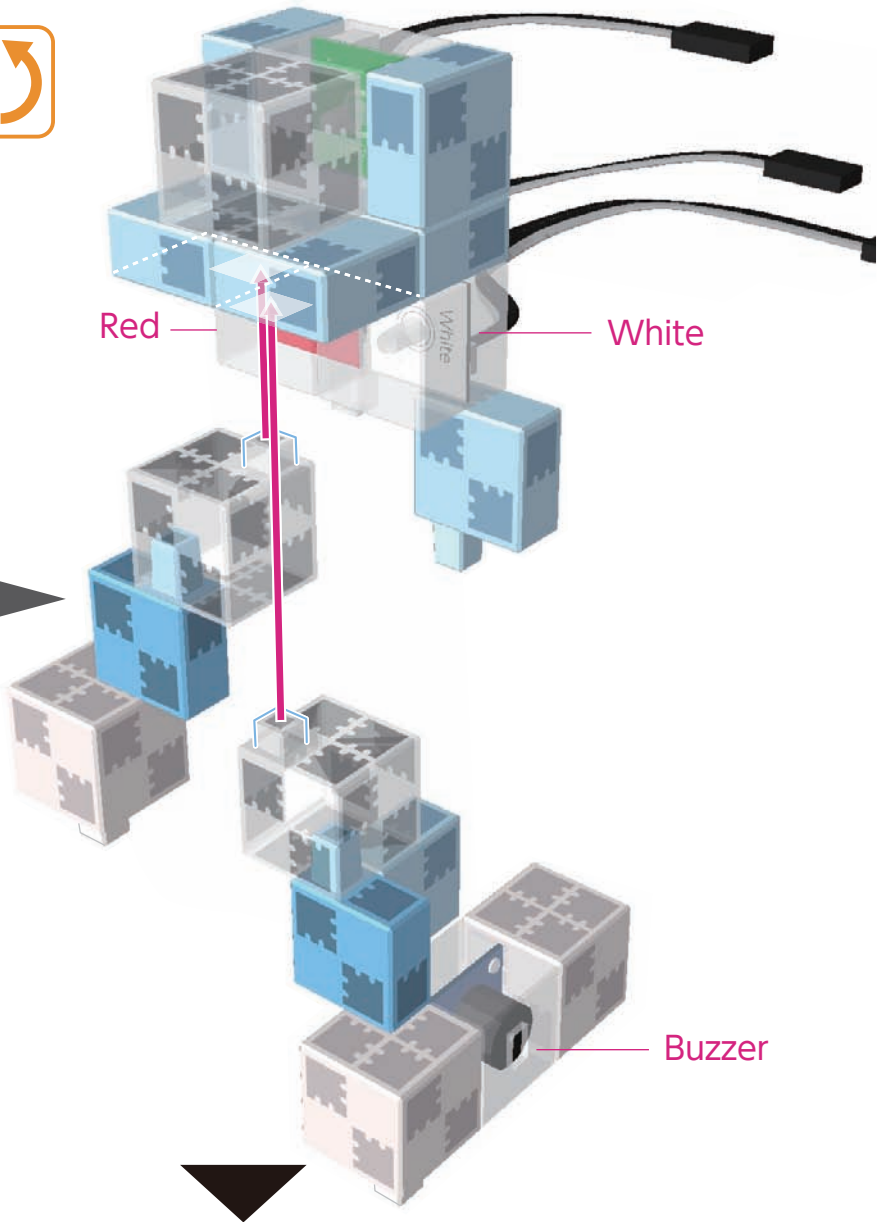
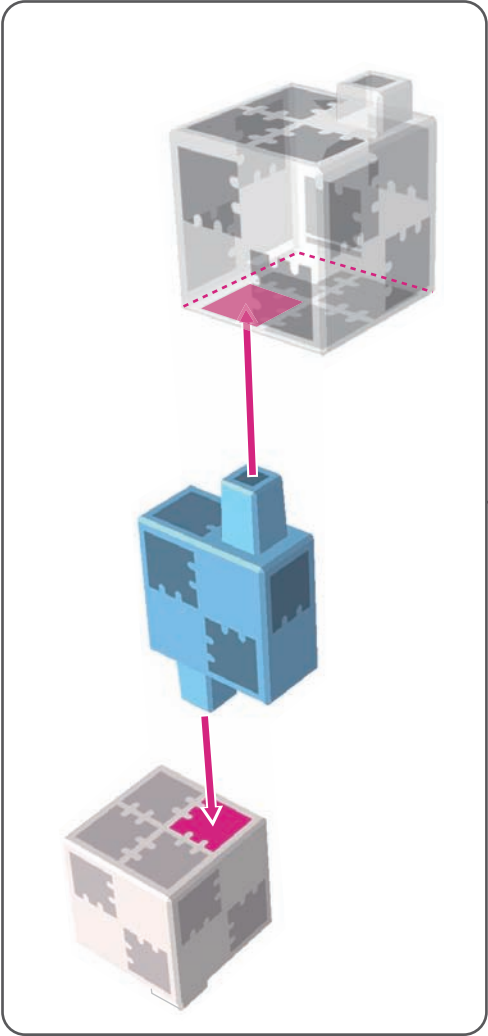
Light Tower

③



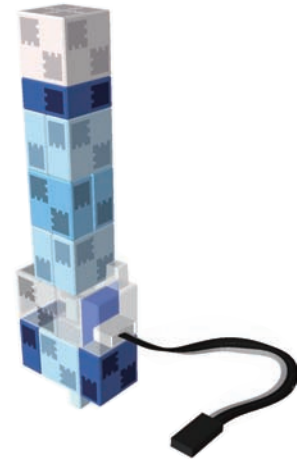
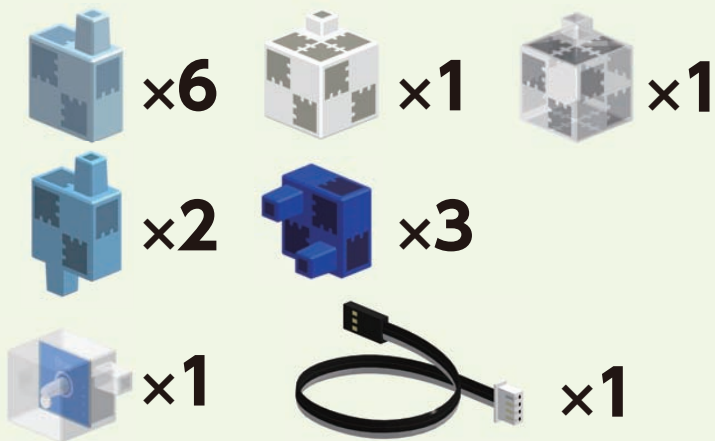
Light Tower

4

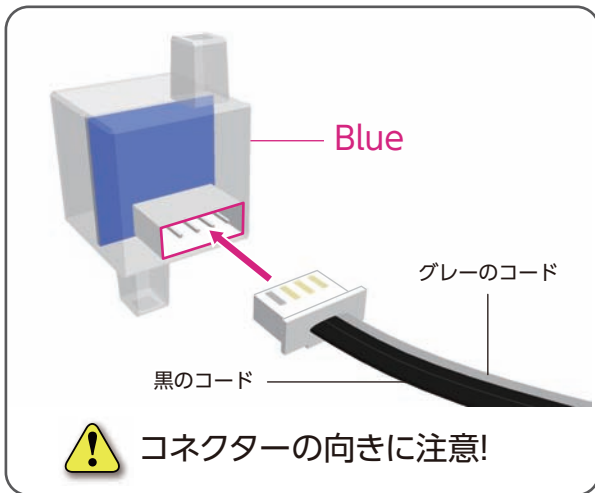


Light Tower

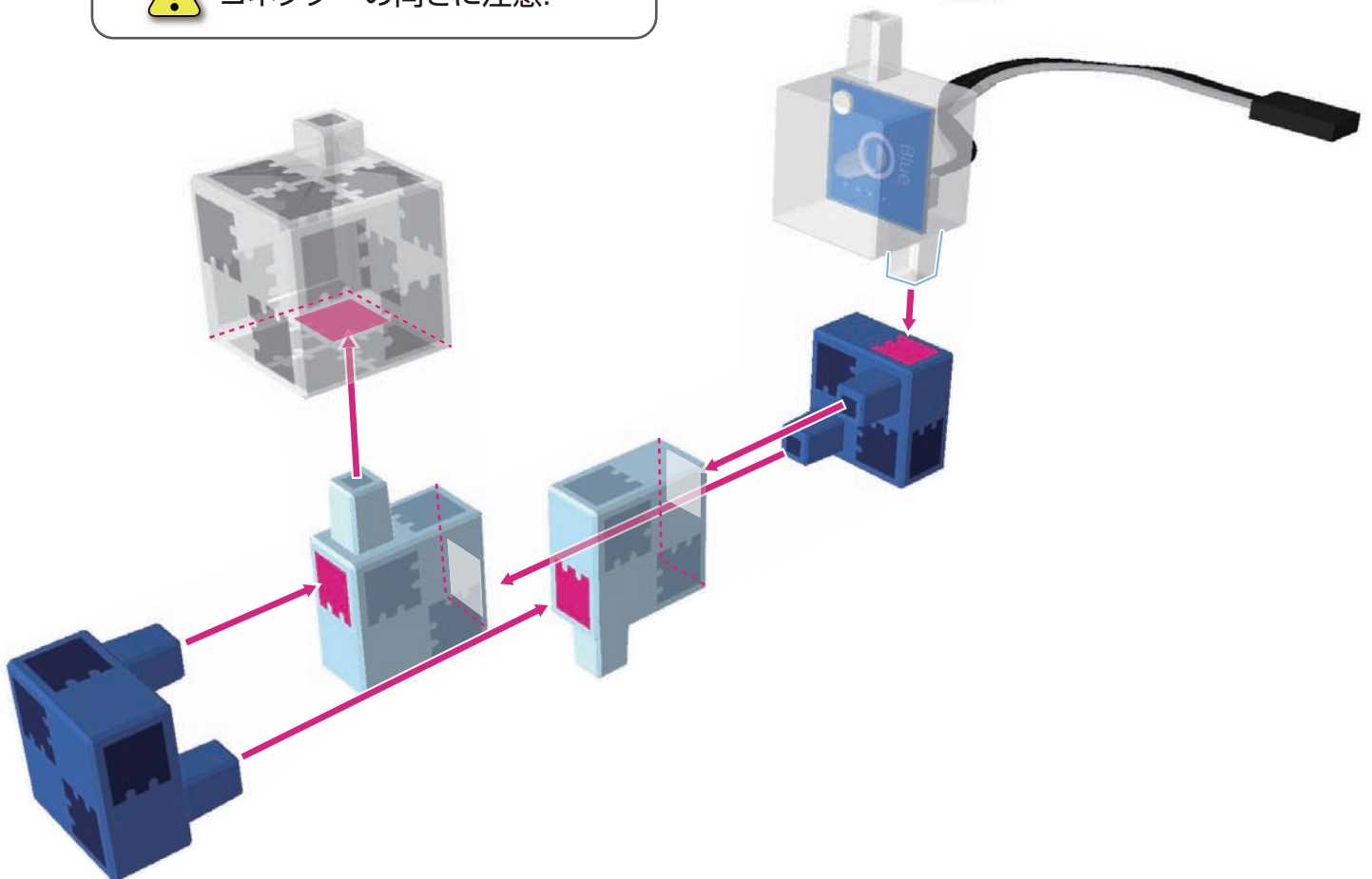
上部の組み立て



①

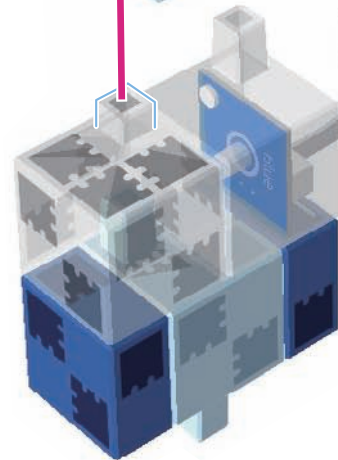
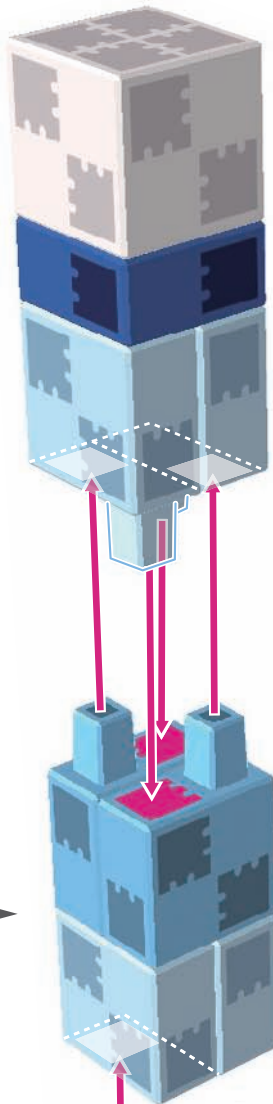
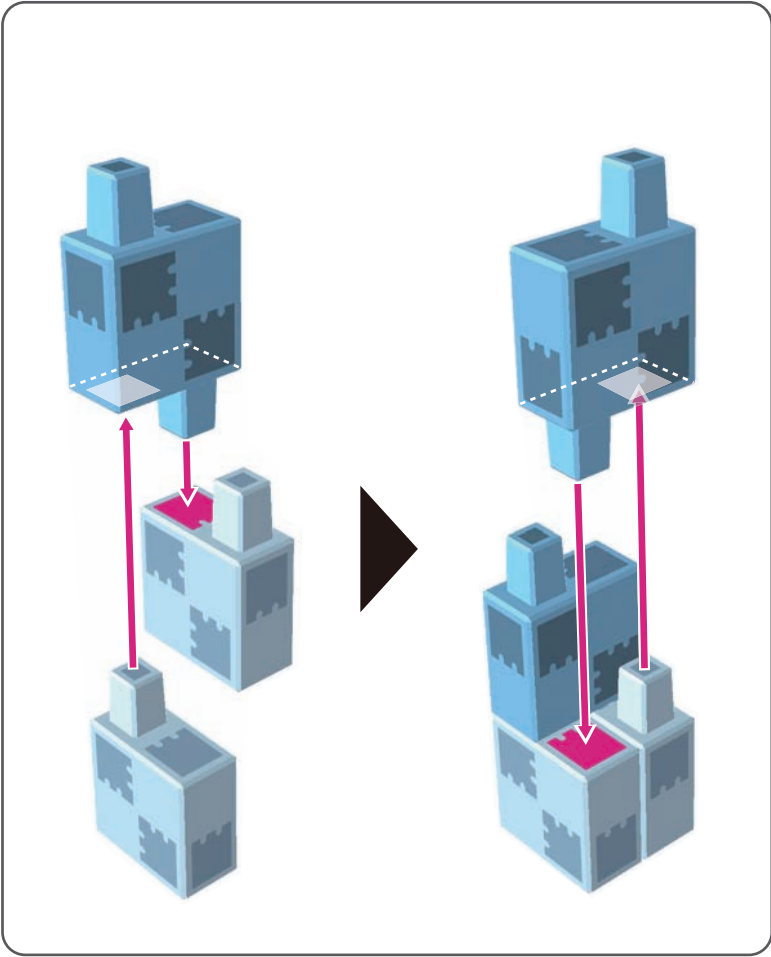
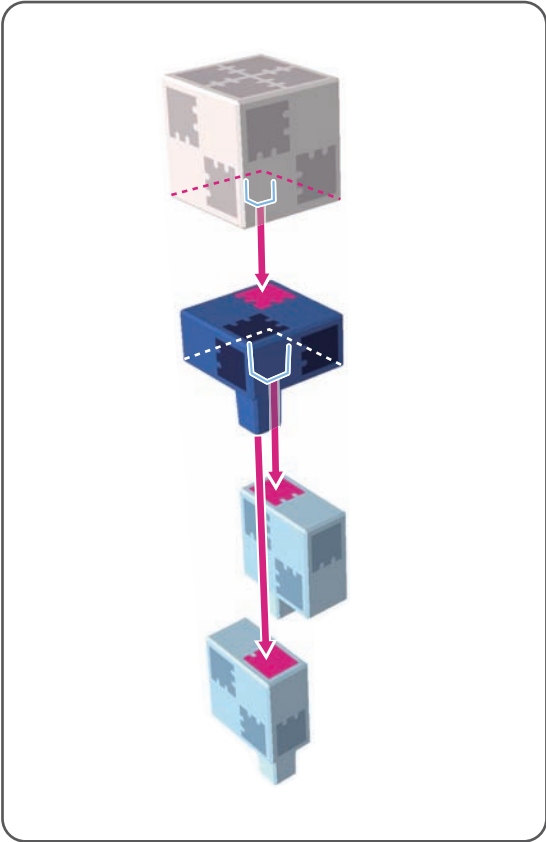


⚠ LED 青の向きに注意!



Light Tower

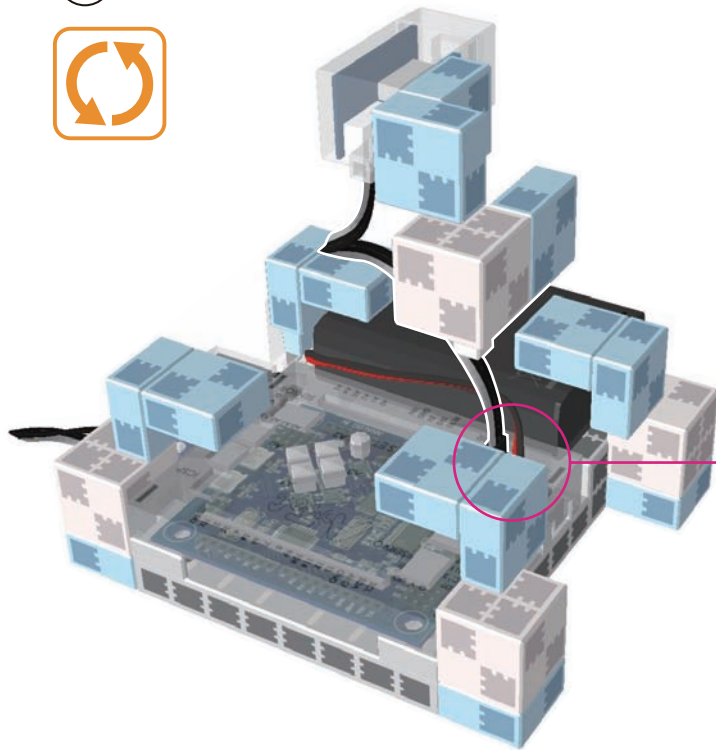
2



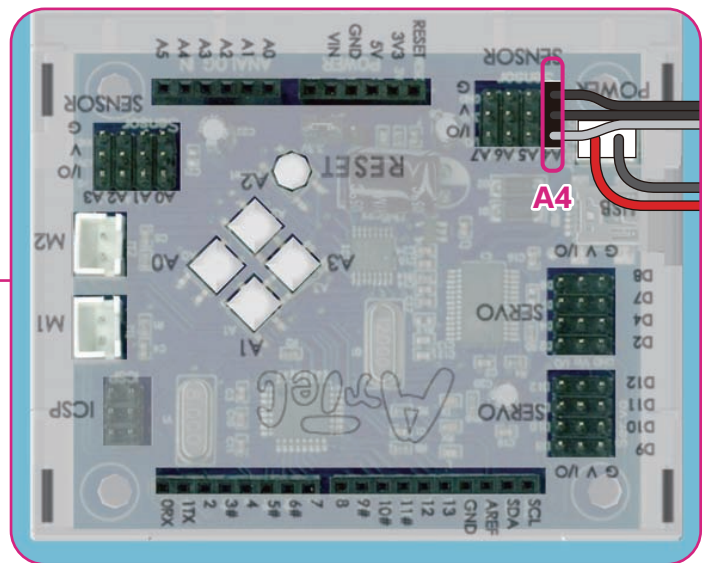
Light Tower

全体の組み立て

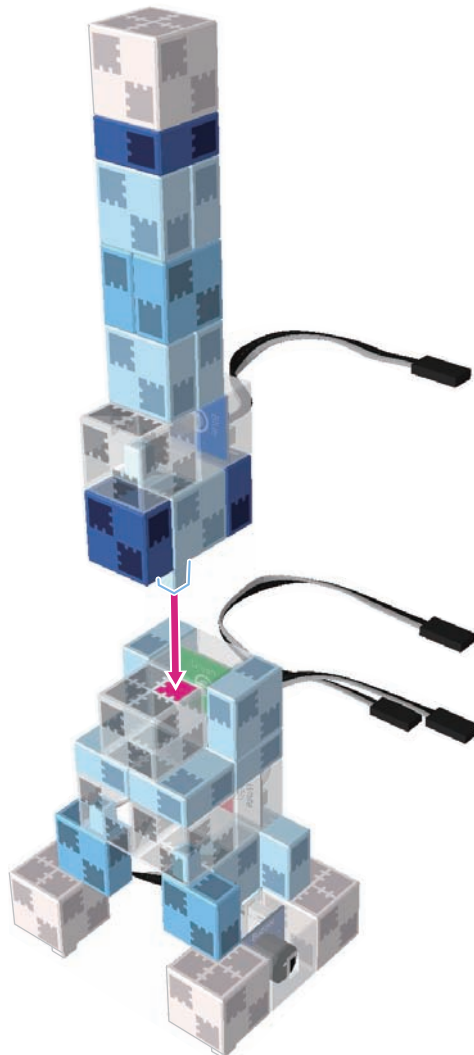
- ① タッチセンサー から出ているコードを、**A4** に接続します。



⚠ グレーのコードの向きに注意！

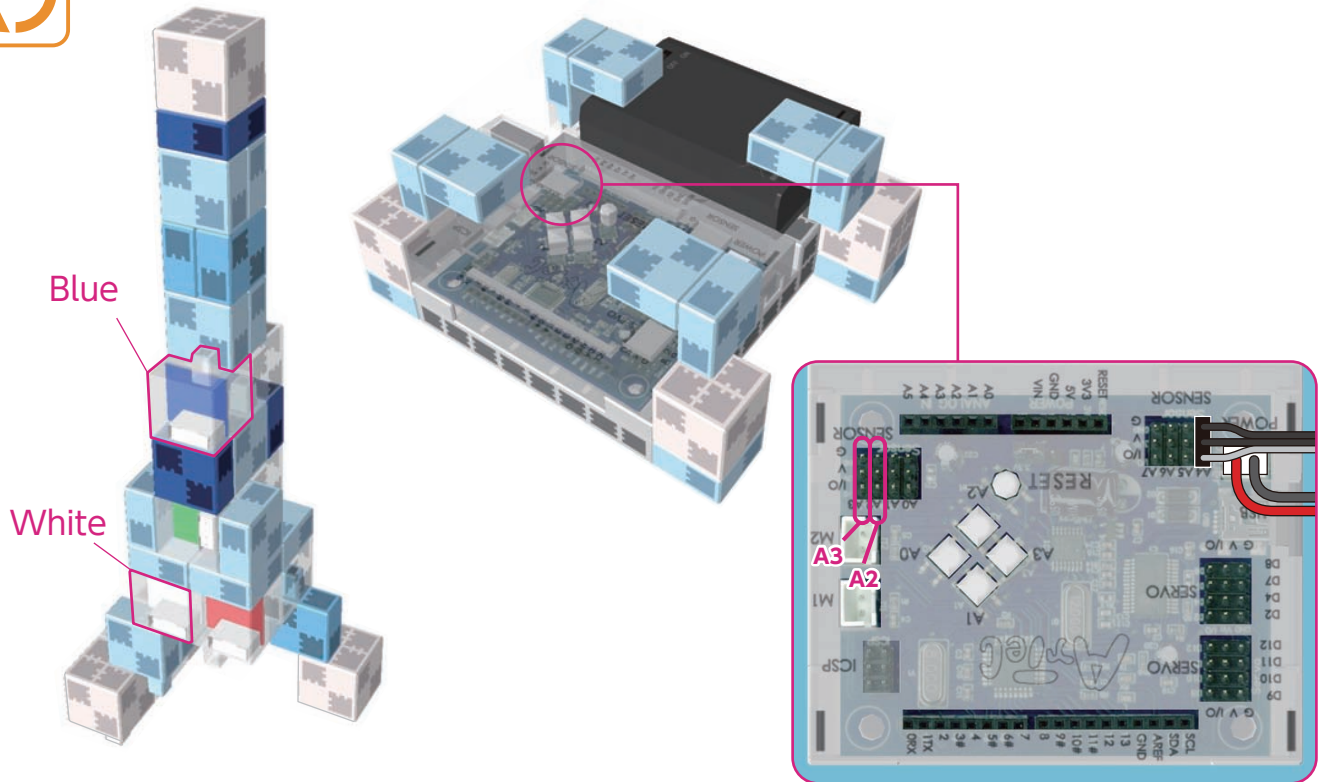


②



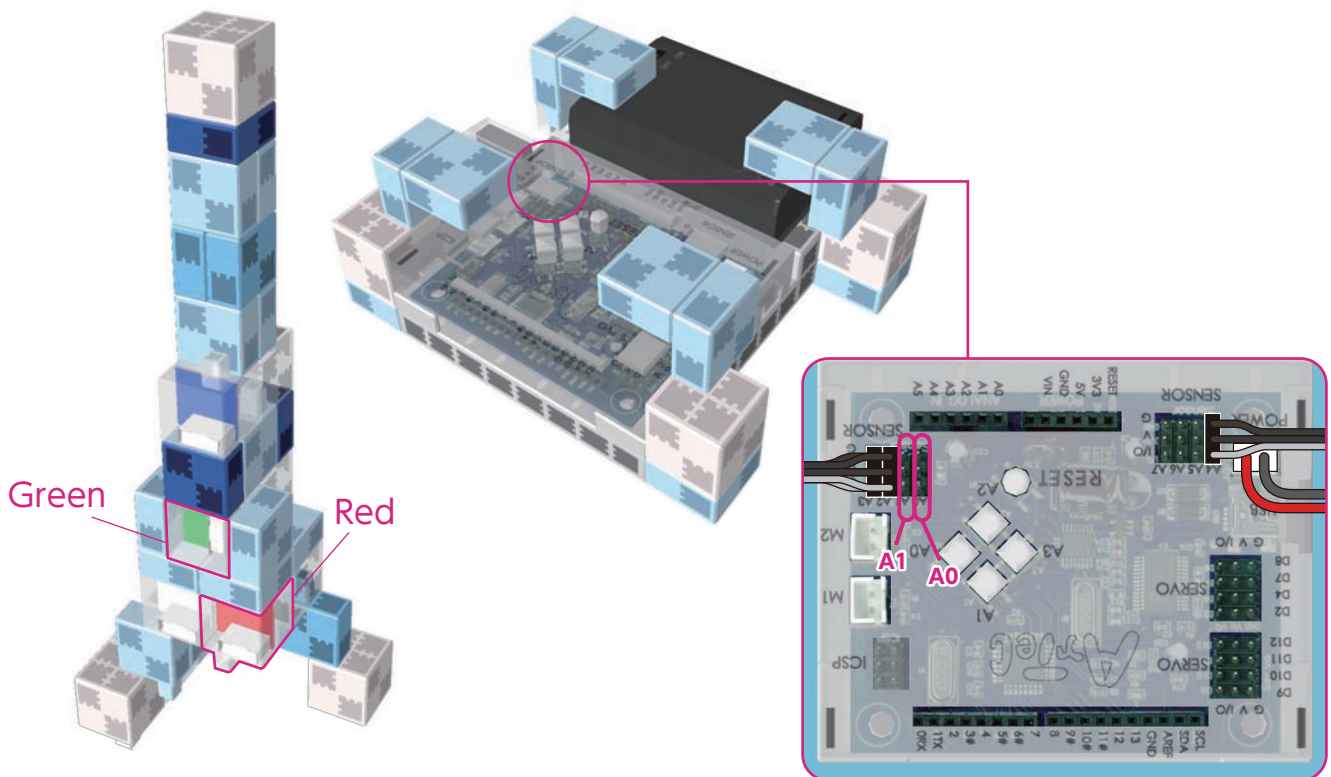
Light Tower

- ③ LED 青から出ているコードを、**A2** に接続し、LED 白から出ているコードを **A3** に接続します。



⚠ グレーのコードの向きに注意！

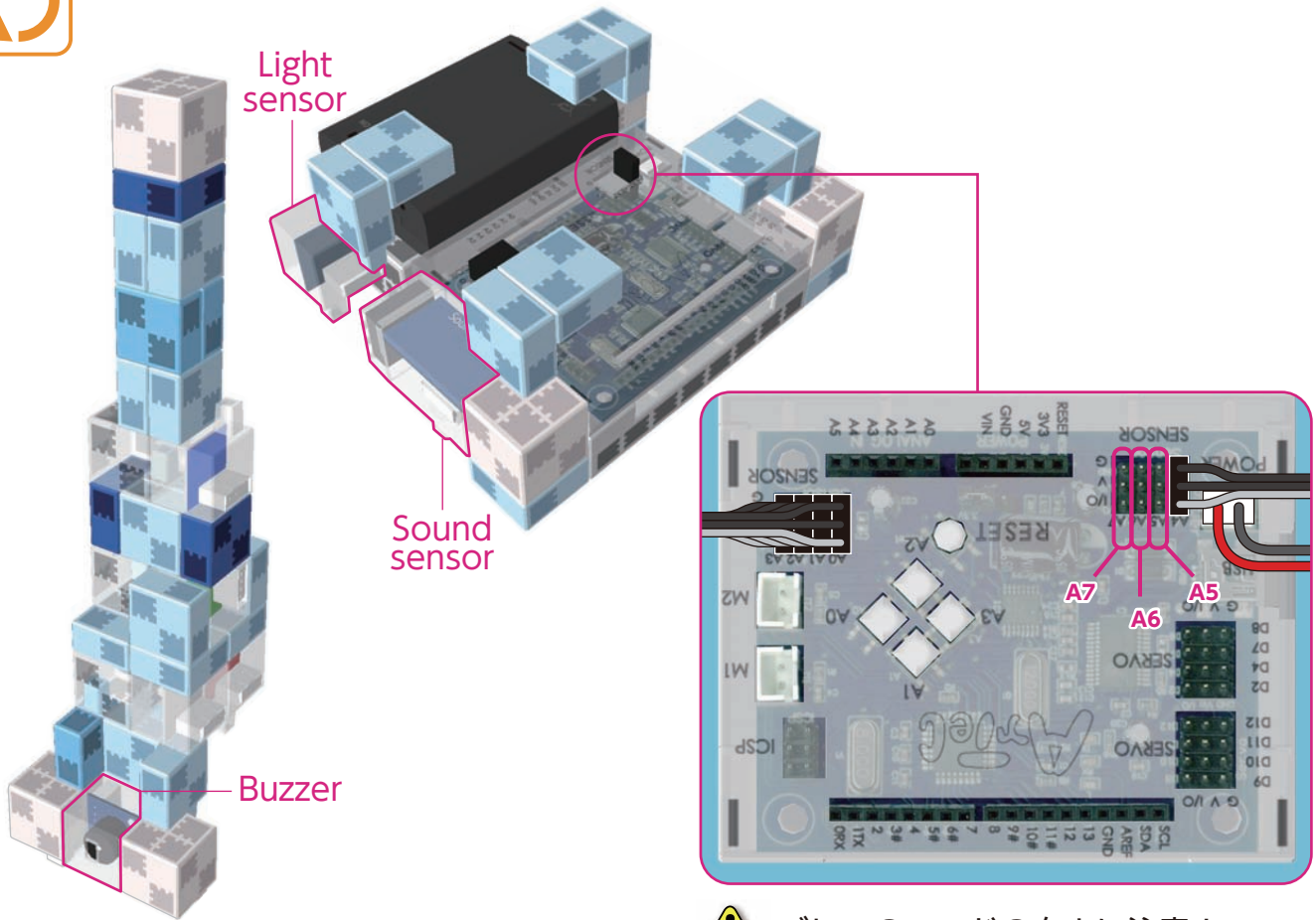
- ④ LED 緑から出ているコードを、**A1** に接続。LED 赤から出ているコードを **A0** に接続します。



⚠ グレーのコードの向きに注意！

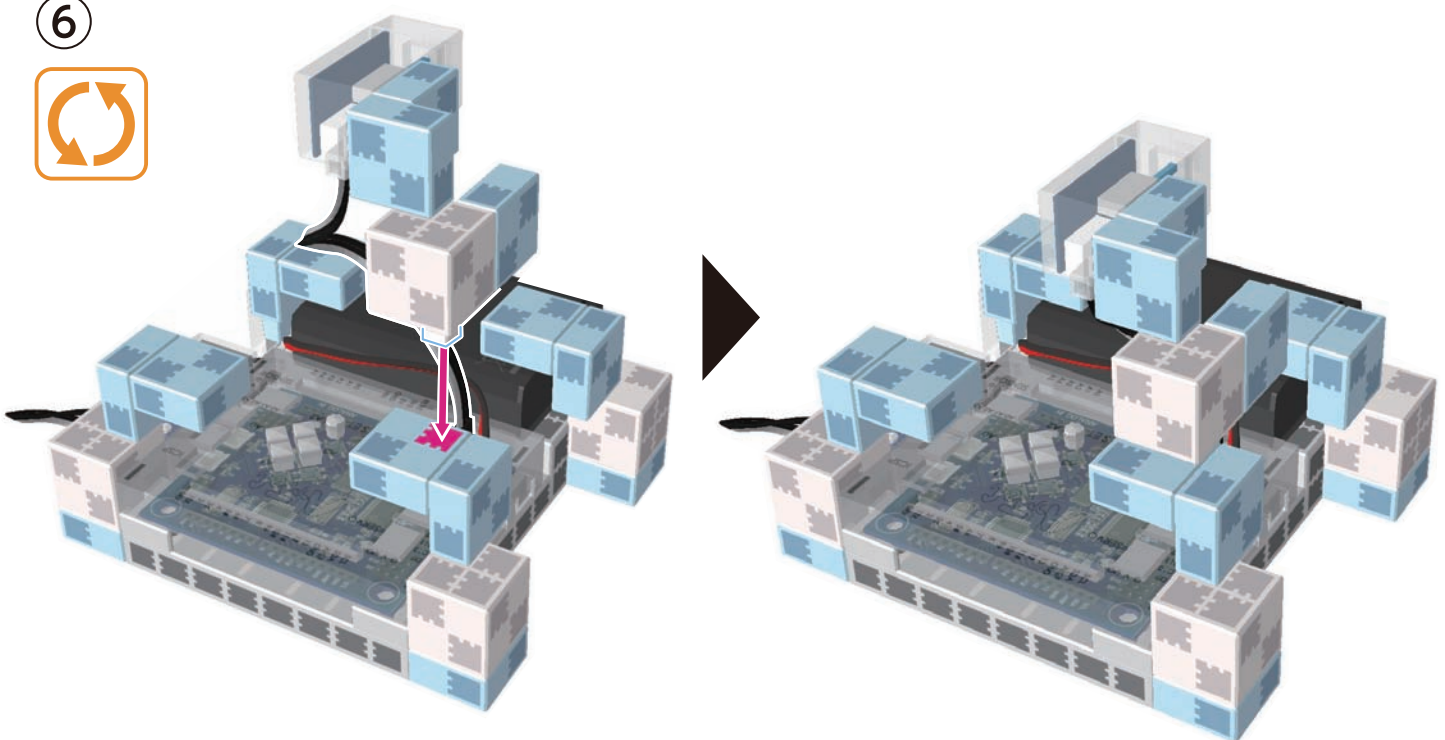
Light Tower

- ⑤ ブザーから出ているコードを、**A5** に接続。光センサーから出ているコードを **A6** に接続。音センサーから出ているコードを **A7** に接続します。



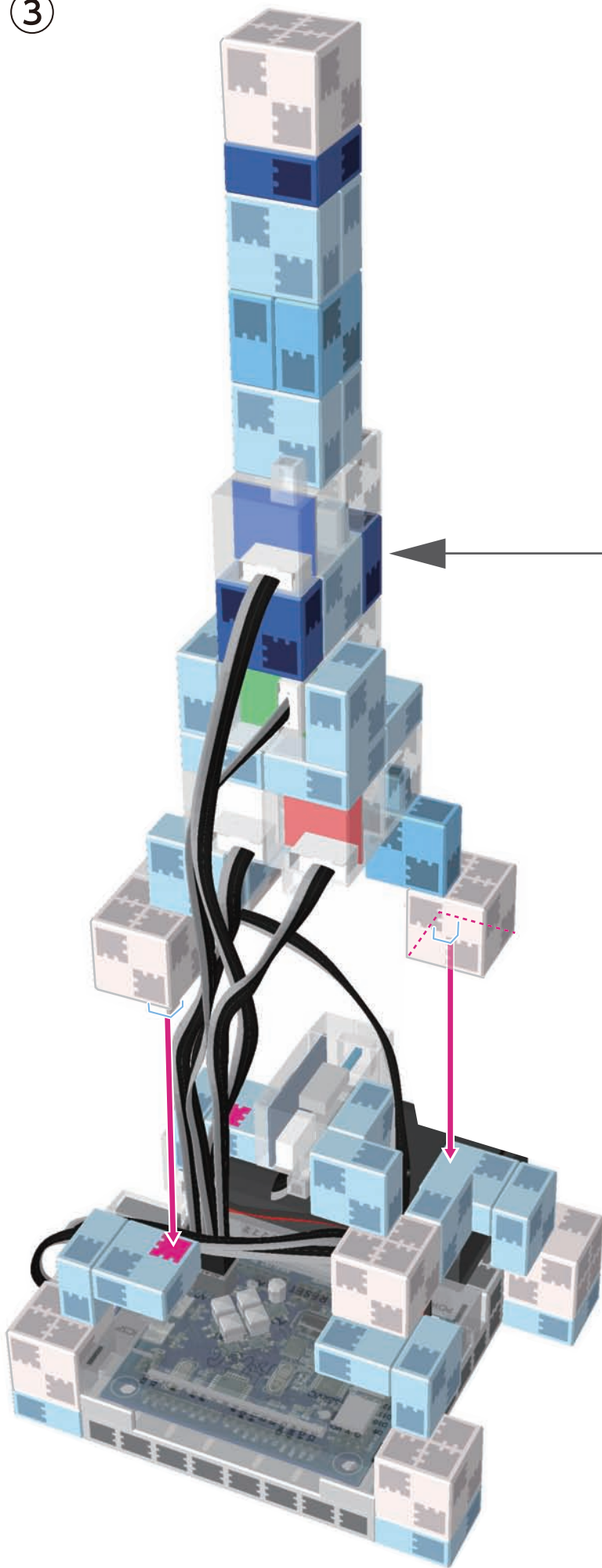
⚠ グレーのコードの向きに注意！

⑥

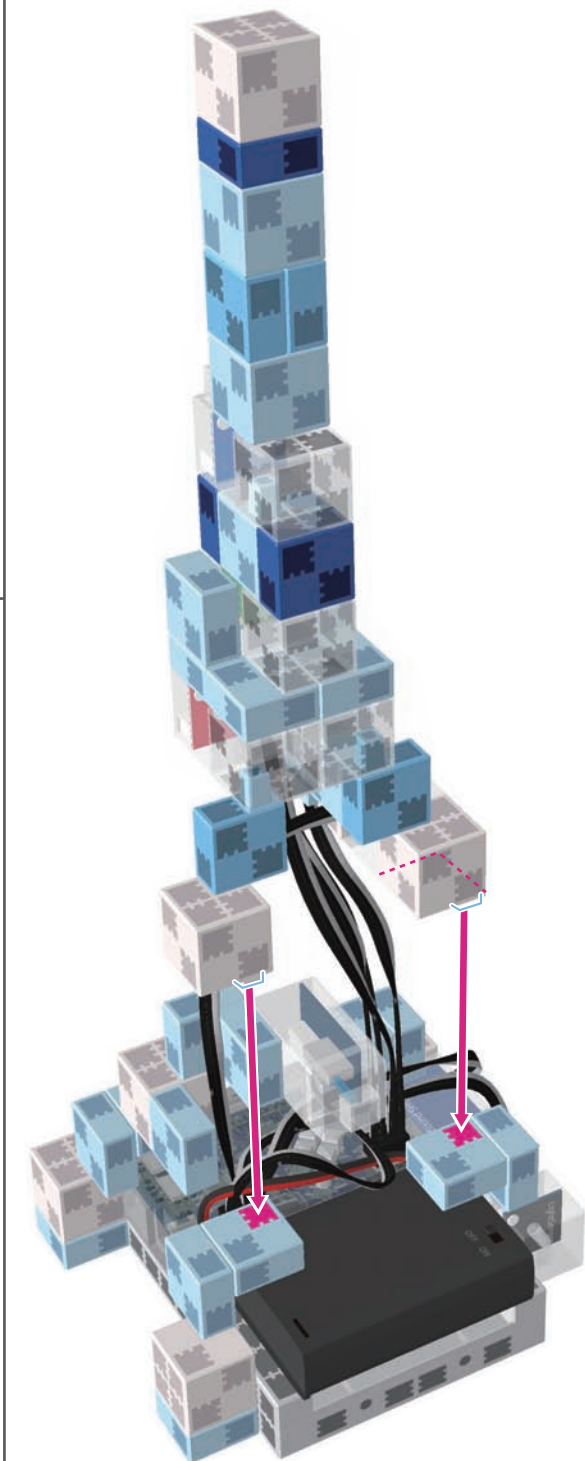


Light Tower

③



⚠ 反対から見た図



電池の交換方法

①



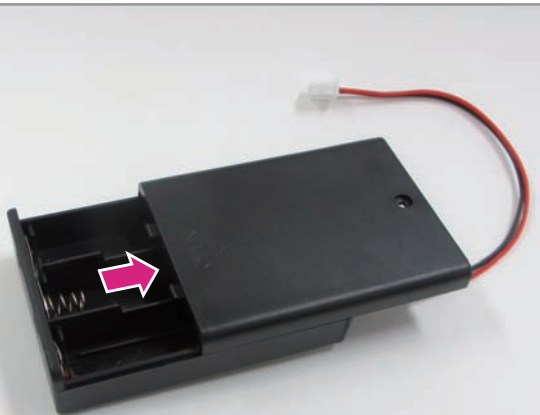
②



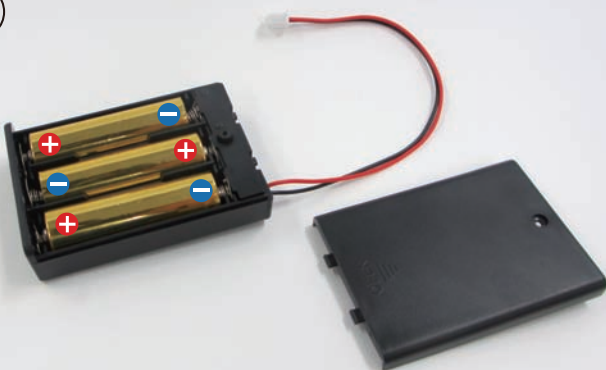
③




④



⑤



プラスドライバー（番手 No.1）
を使用します。

 プラス、マイナスに注意し
て電池を入れてください。

電池を入れたら逆の手順で
電池ボックスを戻してくだ
さい。

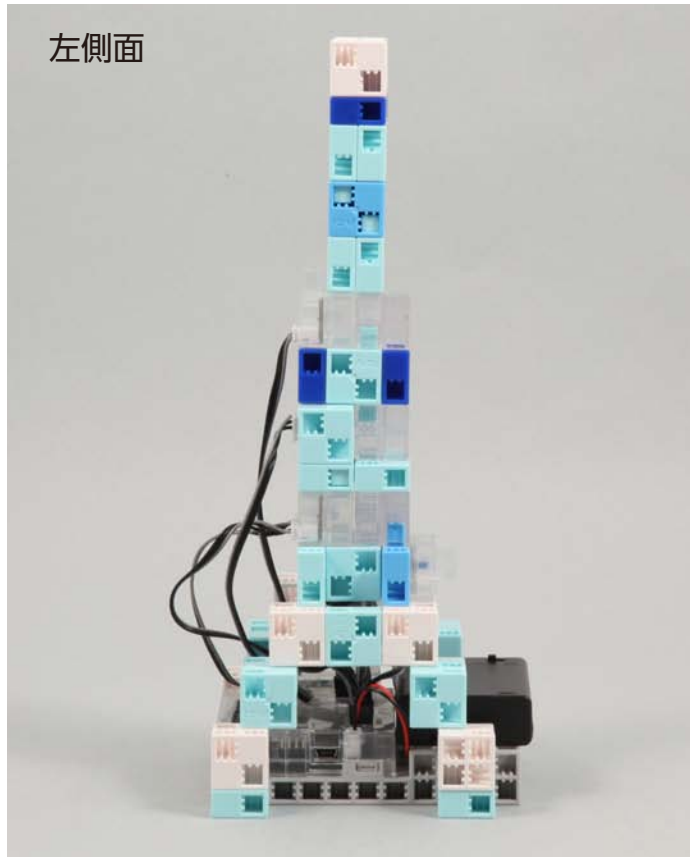
ライトタワーの完成

●ロボットを動作させる前に組み立てが正しく行われていることをもう一度確認してください。

正面



左側面



背面



右側面



Light Tower

ライトタワーの動作

下記 URL の「Studuino プログラミング環境セットアップ方法」に従い、ソフトウェアのインストールを行ってください。

※ソフトウェアがインストールされている場合は①に進んでください。


<http://www.artec-kk.co.jp/studuino/>

- ① Studuino 本体と PC を USB ケーブルで接続します。
詳細は「Studuino プログラミング環境取扱説明書」 1.3. Studuino について を参照してください。
- ② 下記 URL の Robotist ページから「Robotist 作例集」に入り、プログラムファイル「LightTower.ipd」をダウンロードしてください。

<http://www.artec-kk.co.jp/robotist/>



- ③ ダウンロードしたプログラムファイルを開きます。

- ④ プログラム転送ボタンで Studuino 本体にプログラムを転送します。

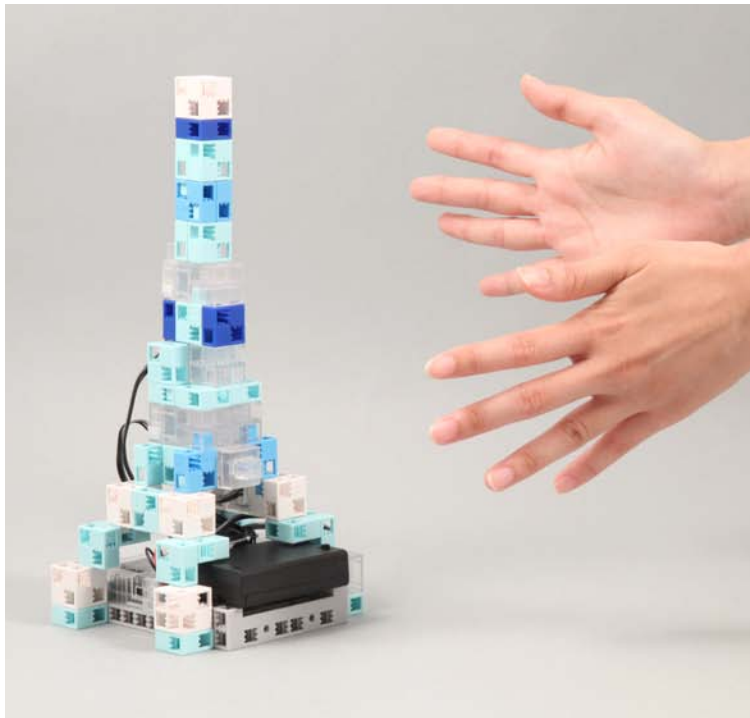


- ⑤ Studuino 本体から USB ケーブルを取り外します。

Light Tower

ライトタワーの動作

- ① 音センサーが音に反応すると LED が 5 秒間点灯します。
また、暗所に置くことで光センサーが反応し、点灯し続けます。



- ② タッチセンサーを押すことで LED が点灯し、電子ブザーから音楽が鳴ります。



Light Tower

センサー値の条件設定

各種センサーはダウンロードしたプログラムの初期設定では使用環境によってうまく機能しない場合があります。その場合は、ソフトウェア内でセンサー値の条件設定を行います。

センサーが設定されているボックスをクリックし、下の条件ボックスにでてくる範囲設定を調整します。

左右にドラッグして範囲設定を調整します。



詳細は「Studuino プログラミング環境取扱説明書」 4.4. 属性エリア ・ センサー条件アイコン を参照してください。